(2)

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2002-292503

(43)Date of publication of application: 08.10.2002

(51)Int.Cl.

B23B 19/02 B23B 25/06 B23Q 1/40 B23Q 1/70 F16C 25/06

(21)Application number: 2001-094573

(71)Applicant: TOSHIBA MACH CO LTD

(22)Date of filing:

29.03.2001

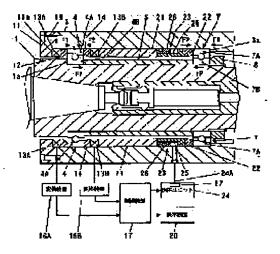
(72)Inventor: SUZUKI KATSUYUKI

(54) MAIN SHAFT APPARATUS OF MACHINE TOOL

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a main shaft apparatus of a machine tool to prevent decrease of cutting ability due to change of the preload in the bearings in operation and to prevent a risk of seizure of bearings.

SOLUTION: The main shaft apparatus of a machine tool is composed of load sensors 13A and 13B installed at the inside and outside of the outer ring 4A of the bearing 4 in the direction of the shaft rotation, converters 16A and 16B to convert analogue input signals outputted from the load sensors 13A and 13B into digital signals, a control device 17 to operate indication data based on the digital signals as an input, an indicator 20 to indicate the indication data outputted from the control device 17, an actuator 23 to generate force between the outer rings 4A and 7A of the bearings 4 and 7 in the direction of the axis as a means to apply preload to the bearings 4 and 7, and a control unit 24 to make the actuator 23 generate thrust force based on the control signals outputted from the control device 17.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision

BEST AVAILABLE COPY

of rejection]
[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]
[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2002-292503 (P2002-292503A)

(43)公開日 平成14年10月8日(2002.10.8)

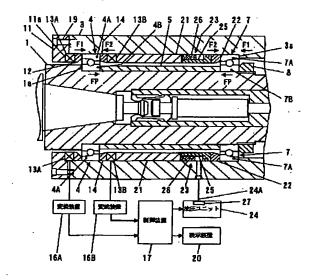
 ,			(43)公開日 4	P成14年10月8日(2002.10.8)
(51) Int.Cl. ⁷		識別記号	FI	テーマコード(参考)
B 2 3 B	19/02		B 2 3 B 19/02	B 3C045
	25/06		25/06	3 C 0 4 8
B 2 3 Q	1/40		F 1 6 C 25/06	3 J O 1 2
	1/70		B 2 3 Q 1/26	D
F16C	25/06		1/08 B	
			審查請求 未請求 請求	項の数5 OL (全 5 頁)
(21)出願番号 特願2001-94573		特願2001-94573(P2001-94573)	(71) 出願人 000003458	
(00) 41.000			東芝機械株式	会社
(22)出顧日		平成13年3月29日(2001.3,29)	東京都中央区銀座4丁目2番11号	
			(72)発明者 鈴木 克之	
,			静岡県沼津市	大岡2068の3 株式会社東芝
			機械マイテック	ク沼津内
		• •	Fターム(参考) 30045 FDI	3 HA05
		•	30048 B00	03 EE02
			3J012 AB0	94 AB11 BB03 CB03 CB10
			FB1	0 HB02
•				
				•

(54) 【発明の名称】 工作機械の主軸装置

(57)【要約】

【課題】 運転中の軸受の予圧変化による切削性能の低下および軸受の焼付きの危険を防止することのできる工作機械の主軸装置を提供すること。

【解決手段】 回転軸方向に、軸受4の外輪4Aの内側 および外側に設置した荷重センサ13A、13Bと、荷重センサ13A、13Bと、荷重センサ13A、13Bと、荷重センサ13A、13Bと、荷重センサ13A、13Bと、荷息と、大力として、デジタル信号に変換する変換装置16A、16Bと、そのデジタル信号を入力として、表示データを演算する制御装置17から出力される表示データを表示する表示装置20と、軸受4、7に予圧を作用させる手段として、軸受4、7の外輪4A、7A間に軸方向に力を発生させるアクチュエータ23と、制御装置17から出力される制御信号によりアクチュエータ23に推力を発生させる制御ユニット24とから成ることを特徴とする工作機械の主軸装置とした。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 回転軸を支持する対をなすころがり軸受の内輪と外輪との間にそれぞれ設けられている内径間座と外径間座との軸方向の寸法差によって前記ころがり軸受に作用する予圧を管理する工作機械の主軸装置において、回転軸方向に、前記軸受の外輪の内側および外側に設置した荷重センサと、荷重センサから出力されるアナログ信号を入力として、デジタル信号に変換する変換装置と、前記変換装置から出力されるデジタル信号を入力として、表示データを演算する制御装置と、前記制御装 10 置から出力される表示データを表示する表示装置とから成ることを特徴とする工作機械の主軸装置。

【請求項2】 請求項1に記載の主軸装置において、軸受に予圧を作用させる手段として、軸受の外輪間に軸方向に力を発生させるアクチュエータと、前記制御装置から出力される制御信号によりアクチュエータに推力を発生させる制御ユニットとから成ることを特徴とする工作機械の主軸装置。

【請求項3】 請求項1に記載の主軸装置において、前記荷重センサとして圧電素子を用いたことを特徴とする工作機械の主軸装置。

【請求項4】 請求項2に記載の主軸装置において、軸方向に力を発生させるアクチュエータとして油圧シリンダを用いたことを特徴とする工作機械の主軸装置。

【請求項5】 請求項2に記載の主軸装置において、軸方向に力を発生させるアクチュエータとして圧電素子を用いたことを特徴とする工作機械の主軸装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】との発明は、工作機械の主軸の軸受に関し、特にころがり軸受に予圧を与える予圧付与式の主軸装置に関する。

[0002]

【従来の技術】主軸装置においては、軸受の半径方向および軸方向の位置決めを正確にすると共に、軸受の振れを抑え、軸受の剛性を高める目的で、アンギュラ玉軸受のようなスラスト荷重を受けることのできるころがり軸受に予圧をかけることが一般的に行われており、予圧の方式には、定位置予圧と定圧予圧がある。

【0003】従来のマシニングセンタ主軸に多く採用されているアンギュラ玉軸受で構成される定位置予圧方式の主軸装置について、図4により説明する。主軸1はアンギュラ玉軸受4、7により回転自由に支持され、アンギュラ玉軸受4、7は内径間座5と外径間座6の長さに差をつけて予圧を与えられるようになっている。

[0004]

【発明が解決しょうとする課題】主軸1を高速で回転させると、アンギュラ玉軸受4、7の発熱により軸受周りの温度が上昇し、起動時に均一温度であった主軸装置各部は、発熱源からの熱流入、外部への放熱および各部の

熱容量に応じて温度上昇する。

【0005】このため各部が均一に温度上昇することはほとんどなく、一般には、ハウジング3側より、主軸1側の方が温度上昇は大きくなる。軸方向の熱膨張差に起因する予圧変動を考察すると、主軸1側に配置されているアンギュラ玉軸受4、7の内輪4B、7B側部品の熱膨張が、ハウジング3側に配置されている外輪4A、7A側部品の熱膨張より大きくなる。従って内径間座5に対し外径間座6の長さが相対的に短くなり、外輪4A、7Aを互いに押し離す力が減少し予圧がを低下する。

【0006】一方、半径方向の熱膨張差に起因するアンギュラ玉軸受4、7の予圧変動に着目すると、主軸1側に配置されている内輪4B、7Bの熱膨張が、ハウジング3側に配置されている外輪4A、7Aの熱膨張より大きくなるため、アンギュラ玉軸受4、7の玉4C、7Cを圧縮する方向に作用し、内径間座6側に軸方向の圧縮荷重が発生し、予圧は増加することになる。

【0007】このように、主軸1を運転することにより 予圧は変化する。予圧が増加するか減少するかは、使用 20 材質、寸法公差など設計によって異なってくる。予圧が 減少する場合にはアンギュラ玉軸受4、7の剛性が低下 したり、アンギュラ玉軸受4、7にすきまを生じて、切 削性能を低下させるという問題があった。

【0008】一方、予圧が増加すると、軸受荷重の増加をもたらし、それがアンギュラ玉軸受4、7の発熱増加につながり、さらに予圧を増加させるという悪循環により、短時間のうちにアンギュラ玉軸受4、7の焼き付きを生じるという問題があった。

【0009】本発明の目的は、運転中の軸受の予圧変化による切削性能の低下および軸受の焼付きの危険を防止することのできる工作機械の主軸装置を提供することである。

[0010]

【課題を解決するための手段】前記の目的を達成するために、本発明は回転軸を支持する対をなすころがり軸受の内輪と外輪との間にそれぞれ設けられている内径間座と外径間座との軸方向の寸法差によって前記ころがり軸受に作用する予圧を管理する工作機械の主軸装置において、回転軸方向に、前記軸受の外輪の内側および外側に設置した荷重センサと、荷重センサから出力されるアナログ信号を入力として、デジタル信号に変換する変換装置と、前記変換装置から出力されるデジタル信号を入力として、表示データを演算する制御装置と、前記制御装置から出力される表示データを表示する表示装置とから成ることを特徴とするものである。

【0011】この様にすれば、軸受外輪の軸方向に作用する前方からの力および後方からの力の検出を自動的に行なうことができ、検出した力を表示装置に表示するので、作業者は運転中の軸受の予圧変化をいつでも目で見ることができる。表示は、例えば数値、グラフで表示

し、判定し易いようにすることができる。

【0012】また請求項2にあっては前記記載の主軸装 置において、軸受に予圧を作用させる手段として、軸受 の外輪間に軸方向に力を発生させるアクチュエータと、 前記制御装置から出力される制御信号によりアクチュエ ータに推力を発生させる制御ユニットとから成るととを 特徴とするものである。との様にすれば、軸受外輪の軸 方向に、制御された力を自動的に加えることができる。 【0013】また請求項3にあっては前記荷重センサと して圧電素子を用いたことを特徴とするものである。と 10 の様にすれば、軸受部の狭い場所でもコンパクトに軸受 の外輪部組み込むことができる。

【0014】また請求項4にあっては軸方向に力を発生 させるアクチュエータとして油圧シリンダを用いたこと を特徴とするものである。この様にすれば、油圧を圧力 制御するととにより、軸受外輪の軸方向に力を自動的 に、かつ容易に加えることができる。

【0015】また請求項5にあっては軸方向に力を発生 させるアクチュエータとして圧電素子を用いたことを特 徴とするものである。との様にすれば、電圧制御すると とにより、軸受外輪の軸方向に力を自動的に、かつ容易 に加えるととができる。

[0016]

【発明の実施の形態】実施例1

以下本発明の実施例1を図1に基づいて説明する。従来 例と同一部材は同一番号を付し、新たに追加された部材 のみ新番号を付して説明する。1は主軸であり、スラス トとラジアル荷重を受けることのできるころがり軸受と してアンギュラ玉軸受4、7によりハウジング3に回転 自在に支持されている。アンギュラ玉軸受4、7は、内 30 輪4B、7Bに対し外輪4A、7Aが互いに外向き、す なわち外輪4Aは図1において左向き、外輪7Aは図1 において右向きのスラスト荷重を受けるように互いに対 をなして配置されている。

【0017】内輪4Bの左側は、主軸1の先端側の段差 部laに押し当てられており、内輪4Bの右側は、内径 間座5および内輪7 Bを介して主軸1のねじにねじ込ん だ軸受ナット8により締め付け、固定されている。

【0018】他方、外輪7Aの右側は、ハウジング3の 段差部3aに、外輪4Aは前間座14、荷重センサ13 Bおよび後間座15を介して外輪7Aに押し当てられて おり、外輪4Aの左端は、前ふた11の肩11aと外輪 4Aとの間に挟み込まれたスペーサ12と、荷重センサ 13Aを介して前ふた11をボルト19でハウジング3 に取付けることで固定されている。

【0019】制御装置17は、荷重センサ13Aと接続 している変換装置16A、および荷重センサ13Bと接 続している変換装置16Bと接続されており、さらに表 示装置20と接続されている。

【0020】以上の構成のもとで、本装置は以下の動作 50

を行なう。主軸1を高速で回転させるとアンギュラ玉軸 受4、7の熱膨張によって主軸1周りに配置されている 内輪4B、7Bの熱膨張が、ハウジング3側に配置され ている外輪4A、7Aの熱膨張より大きくなるため、内 径間座5に対して後間座15の長さが相対的に短くな り、外輪4Aと外輪7Aを互いに押し離す力が減少す る。この力を荷重センサ13A、13Bは検出する。 【0021】変換装置16A、16Bは、荷重センサ1 3A、13Bで検出した力をアナログ信号として入力 し、デジタル信号に変換して制御装置17に送り出す。 制御装置17は、この信号を解析してアンギュラ玉軸受 4、7に作用している予圧を演算する。予圧の演算は主 軸1に切削負荷が作用していない時、つまり非切削運転 時に成立つものである。非切削運転時に予圧を適正にし ておけば切削負荷が作用しても何ら問題はないからであ る。具体的には、非切削運転時に前記変換装置16A、 16 Bからの信号を力に換算し、それぞれF1、F2、 そして、アンギュラ玉軸受4、7に作用している予圧を FPとすると、次のように、

4

20 FP = F2 - F1

と演算する。そして、表示データに変換して表示装置2 0に出力する。

【0022】表示装置20は、前記表示データを入力と して表示する。従って作業者は運転中のアンギュラ玉軸 受4、7の予圧変化をいつでも目で見ることができるの で、危険状態かどうかの判断が容易にできる。

【0023】実施例2

以下本発明の実施例2を図2に基づいて説明する。上記 実施例1に対し、本実施例2では、アンギュラ玉軸受 4、7の外輪4A、7A間に軸方向に力を発生させるア クチュエータ23と、アクチュエータ23に油圧を供給 する油圧ユニット24を追加したものであり、主たる構 成については実施例1と同一であるので説明を省く。外 輪7Aの右側は、ハウジング3の段差部3aに、外輪4 Aは前間座14、荷重センサ13B、後間座21、アク チュエータ23 および荷重受22を介して外輪7Aに押 し当てられており、外輪4Aの左端は、前ふた11の肩 11aと外輪4Aとの間に挟み込まれたスペーサ12 と、荷重センサ13Aを介して前ふた11をボルト19 でハウジング3に取付けることで固定されている。

【0024】アクチュエータ23は、シリンダ25およ びピストン26から構成されており、そして、油圧ユニ ット24の圧力ポート24Aに接続されている。

【0025】制御装置17は、荷重センサ13Aと接続 している変換装置16A、および荷重センサ13Bと接 続している変換装置16Bと接続されており、さらに表 示装置20および油圧ユニット24と接続されている。 制御装置17には、あらかじめアンギュラ玉軸受4、7 の目標予圧FPaが設定されている。

【0026】油圧ユニット24は、制御装置17からの

指令に応じて油圧を制御することのできる、例えば比例 圧力制御弁27と圧力ポート24Aから構成されてい

【0027】以上の構成のもとで、本装置は以下の動作 を行なう。制御装置17は、実施例1と同様にアンギュ ラ玉軸受4、7に作用している予圧FP、および制御装 置17内にあらかじめ設定されている目標予圧FPaか ら次のように演算し、

(FPa-FP)/A

だけ油圧を変化させる指令を油圧ユニット24に送る。 ここで、Aはアクチュエータ23の有効受圧面積であ る。油圧ユニット24は、制御装置17からの指令に応 じて、比例圧力制御弁の作用により圧力ボート24Aに 供給する油圧を変化させる。

【0028】アクチュエータ23は、圧力ポート24A から供給される油圧によりピストン26に力が発生し、 前記ピストン26は後間座21、荷重センサ13B、前 間座14を介して外輪4Aを押し付け、一方、シリンダ 25は荷重受22を介して外輪7Aを押し付けて、アン ることができる。

【0029】実施例3

以下本発明の実施例3を図3に基づいて説明する。上記 実施例2に対し、本実施例3では、アンギュラ玉軸受 4、7の外輪4A、7A間に軸方向に力を発生させるア クチュエータ33と、アクチュエータ33に電圧を供給 するアンプ34を設けたものであり、主たる構成につい ては実施例2と同一であるので説明を省く。外輪7Aの 右側は、ハウジング3の段差部3 a に、外輪4 A は前間 座14、荷重センサ13B、後間座31、アクチュエー タ33および荷重受32を介して外輪7Aに押し当てら れており、外輪4Aの左端は、前ふた11の肩11aと 外輪4Aとの間に挟み込まれたスペーサ12と、荷重セ ンサ13Aを介して前ふた11をボルト19でハウジン グ3に取付けることで固定されている。

【0030】アクチュエータ33は、圧電素子36で構 成されており、そして、アンプ34に接続されている。 制御装置17は、荷重センサ13Aと接続している変換 装置16A、および荷重センサ13Bと接続している変 換装置16Bと接続されており、さらに表示装置20お 40 よびアンプ34と接続されている。制御装置17には、 あらかじめアンギュラ玉軸受4、7の目標予圧FPaが 設定されている。アンブ34は、制御装置17からの指 令に応じて圧電素子36に供給する電圧を制御すること のできるものである。

【0031】以上の構成のもとで、本装置は以下の動作 を行なう。制御装置17は、実施例1と同様にアンギュ ラ玉軸受4、7に作用している予圧FP、および制御装 置17内にあらかじめ設定されている目標予圧FPaか ら(FPa-FP)に相当する電圧を変化させる指令を 50

アンプ34に送る。アンプ34は、制御装置17からの 指令に応じて、圧電素子36に供給する電圧を変化させ

【0032】アクチュエータ33は、アンプ34から供 給される電圧により圧電素子36に力が発生し、前記圧 電素子36は後間座31、荷重センサ13B、前間座1 4を介して外輪4Aを押し付けると同時に荷重受32を 介して外輪7Aを押し付けて、アンギュラ玉軸受4、7 の予圧を、目標予圧FPaに管理することができる。本 10 発明はアンギュラ玉軸受4、7に限らず、テーパローラ 軸受やスラスト玉軸受のようなスラスト荷重を受けるこ とのできる軸受に適用可能である。

[0033]

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、運 転中に軸受外輪の軸方向の力を荷重センサにより検出 し、表示するようにしたので作業者は運転中の軸受の予 圧変化をいつでも目で見ることができるので、危険状態 かどうかの判断が容易にできるようになった。また、目 標とする予圧に、アクチュエータを通して管理するよう ギュラ玉軸受4、7の予圧を、目標予圧FPaに管理す 20 にしたので、軸受は望ましい予圧となり、運転中の軸受 の予圧変化による切削性能の低下および軸受の焼付きの 危険を防止することができるようになった。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例1を示す主軸装置の説明図であ

【図2】本発明の実施例2を示す主軸装置の説明図であ

【図3】本発明の実施例3を示す主軸装置の説明図であ

【図4】従来の主軸装置の説明図である。 【符号の説明】

1 主軸

la、3a 段差部

3 ハウジング

4、7 アンギュラ玉軸受

4A、7A 外輪

4B、7B 内輪

4C、7C 玉

5 内径間座

6 外径間座

8 軸受ナット

11 前ふた

lla 肩

12 スペーサ

13A、13B 荷重センサ

14 前間座

15、21、31 後間座

16A、16B 変換装置

17 制御装置

19 ボルト

20 表示装置

22、32 荷重受

23、33 アクチュエータ

24 油圧ユニット

24A 圧力ポート

*25 シリンダ

26 ピストン

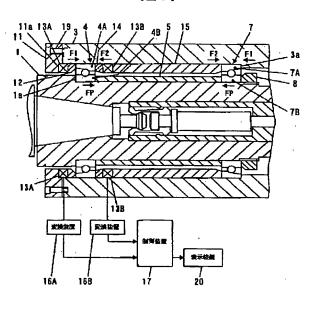
27 比例圧力制御弁

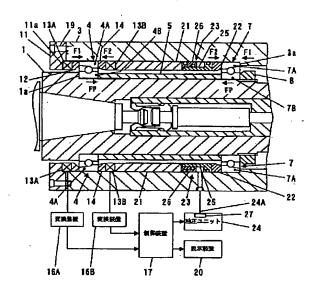
34 アンプ

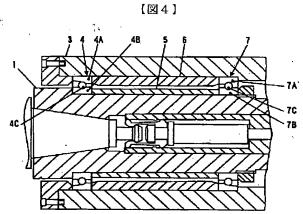
* 36 圧電素子

【図1】

【図2】







This Page Blank (uspto)

This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record.

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:				
☐ BLACK BORDERS				
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES				
☐ FADED TEXT OR DRAWING				
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING				
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES				
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS				
☐ GRAY SCALE DOCUMENTS				
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT				
REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY				

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.

